

PCT

国際予備審査報告

(法第12条、法施行規則第56条)
[PCT36条及びPCT規則70]

28 OCT 2004

REC'D 12 AUG 2004

WIPO

PCT

出願人又は代理人 の書類記号 HA011	今後の手続きについては、国際予備審査報告の送付通知（様式PCT/ IPEA/416）を参照すること。	
国際出願番号 PCT/JP03/05307	国際出願日 (日.月.年) 24. 04. 2003	優先日 (日.月.年) 30. 04. 2002
国際特許分類 (IPC)	Int cl' H04N7/18 H04N5/225 H04N5/232	
出願人 (氏名又は名称) オムロン株式会社		

1. 国際予備審査機関が作成したこの国際予備審査報告を法施行規則第57条 (PCT36条) の規定に従い送付する。
2. この国際予備審査報告は、この表紙を含めて全部で 3 ページからなる。 <input checked="" type="checkbox"/> この国際予備審査報告には、附属書類、つまり補正されて、この報告の基礎とされた及び/又はこの国際予備審査機関に対してした訂正を含む明細書、請求の範囲及び/又は図面も添付されている。 (PCT規則70.16及びPCT実施細則第607号参照) この附属書類は、全部で 4 ページである。
3. この国際予備審査報告は、次の内容を含む。 I <input checked="" type="checkbox"/> 国際予備審査報告の基礎 II <input type="checkbox"/> 優先権 III <input type="checkbox"/> 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成 IV <input type="checkbox"/> 発明の単一性の欠如 V <input checked="" type="checkbox"/> PCT35条(2)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明 VI <input type="checkbox"/> ある種の引用文献 VII <input type="checkbox"/> 国際出願の不備 VIII <input type="checkbox"/> 国際出願に対する意見

国際予備審査の請求書を受理した日 14. 10. 2003	国際予備審査報告を作成した日 13. 07. 2003	
名称及びあて先 日本国特許庁 (IPEA/JP) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員) 酒井 伸芳 電話番号 03-3581-1101 内線 3580	5 P 8425

I. 国際予備審査報告の基礎

1. この国際予備審査報告は下記の出願書類に基づいて作成された。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に
 応答するために提出された差し替え用紙は、この報告書において「出願時」とし、本報告書には添付しない。
 PCT規則70.16, 70.17)

☐ 出願時の国際出願書類

- ☒ 明細書 第 1-29 ページ、出願時に提出されたもの
 明細書 第 _____ ページ、国際予備審査の請求書と共に提出されたもの
 明細書 第 _____ ページ、 _____ 付の書簡と共に提出されたもの

- ☒ 請求の範囲 第 1-5, 7-10, 12 項、出願時に提出されたもの
 請求の範囲 第 6, 11, 13-19 項、PCT19条の規定に基づき補正されたもの
 請求の範囲 第 _____ 項、国際予備審査の請求書と共に提出されたもの
 請求の範囲 第 _____ 項、 _____ 付の書簡と共に提出されたもの

- ☒ 図面 第 1-6 ~~ページ~~/図、出願時に提出されたもの
 図面 第 _____ ページ/図、国際予備審査の請求書と共に提出されたもの
 図面 第 _____ ページ/図、 _____ 付の書簡と共に提出されたもの

- ☐ 明細書の配列表の部分 第 _____ ページ、出願時に提出されたもの
 明細書の配列表の部分 第 _____ ページ、国際予備審査の請求書と共に提出されたもの
 明細書の配列表の部分 第 _____ ページ、 _____ 付の書簡と共に提出されたもの

2. 上記の出願書類の言語は、下記に示す場合を除くほか、この国際出願の言語である。

上記の書類は、下記の言語である _____ 語である。

- ☐ 国際調査のために提出されたPCT規則23.1(b)にいう翻訳文の言語
☐ PCT規則48.3(b)にいう国際公開の言語
☐ 国際予備審査のために提出されたPCT規則55.2または55.3にいう翻訳文の言語

3. この国際出願は、ヌクレオチド又はアミノ酸配列を含んでおり、次の配列表に基づき国際予備審査報告を行った。

- ☐ この国際出願に含まれる書面による配列表
☐ この国際出願と共に提出された磁気ディスクによる配列表
☐ 出願後に、この国際予備審査(または調査)機関に提出された書面による配列表
☐ 出願後に、この国際予備審査(または調査)機関に提出された磁気ディスクによる配列表
☐ 出願後に提出した書面による配列表が出願時における国際出願の開示の範囲を超える事項を含まない旨の陳述書の提出があった
☐ 書面による配列表に記載した配列と磁気ディスクによる配列表に記録した配列が同一である旨の陳述書の提出があった。

4. 補正により、下記の書類が削除された。

- ☐ 明細書 第 _____ ページ
☐ 請求の範囲 第 _____ 項
☐ 図面 図面の第 _____ ページ/図

5. ☐ この国際予備審査報告は、補充欄に示したように、補正が出願時における開示の範囲を超えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則70.2(c) この補正を含む差し替え用紙は上記1.における判断の際に考慮しなければならず、本報告に添付する。)

V. 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての法第12条(PCT35条(2))に定める見解、それを裏付ける文献及び説明

1. 見解

新規性(N)	請求の範囲 1-19	有 無
	請求の範囲	
進歩性(IS)	請求の範囲	有 無
	請求の範囲 1-19	
産業上の利用可能性(IA)	請求の範囲 1-19	有 無
	請求の範囲	

2. 文献及び説明(PCT規則70.7)

文献1: JP 11-136660 A (京セラ株式会社)
1999. 05. 21

文献2: JP 10-285585 A (松下電器産業株式会社)
1998. 10. 23

文献3: JP 2001-016497 A (オリンパス光学工業株式会社)
2001. 01. 19

請求の範囲1-3、5-9、11-19に係る発明は、国際調査報告で引用された文献1(段落番号0009-0011)と文献2(段落番号0007-0008)とにより進歩性を有しない。文献2により教示された衛星測位システムに基づいてカメラ設置場所の位置情報を生成する技術を、文献1のカメラシステムに適用することは、当業者にとって容易である。

請求の範囲4、10に係る発明は、国際調査報告で引用された文献1、文献2と文献3(段落番号0005-0007)とにより進歩性を有しない。文献3により教示されたカメラを動作させるためにパスワードを用いる技術を、文献1のカメラシステムに適用することは、当業者にとって容易である。

通信を介して接続したことを特徴とする請求項1乃至4のいずれか1項に記載の撮像装置。

6. (補正後) 請求項1乃至5並びに13のいずれか1項に記載の撮像装置と、

5 前記撮像装置から送信された撮影画像情報を受信するサーバコンピュータとからなることを特徴とする撮像システム。

7. 自位置を検出する自位置検出段階と、

前記自位置検出段階において検出した自位置は規定領域の内部であるか外部であるかを判定する領域判定段階と、

10 前記領域判定段階が、自位置は前記規定領域の外部であると判定した場合、撮像装置において入力された光を変換処理して撮影画像データを得る撮像部の撮像動作を制限する撮像動作制限段階とを備えることを特徴とする撮像装置の制御方法。

8. 前記自位置検出段階は、受信波状態に基づいて自位置を検出することを特徴とする請求項7に記載の撮像装置の制御方法。

9. 前記自位置検出段階は、複数の異なる受信波状態に基づいて自位置を検出することを特徴とする請求項8に記載の撮像装置の制御方法。

10. 正規の利用者識別情報を格納しておく正規利用者識別情報格納段階と、

20 利用者から取得した利用者識別情報が、前記正規の利用者識別情報と一致するか否かを判定する利用者判定段階とを備え、

前記撮像動作制限段階は、前記利用者判定段階が、利用者から取得した前記利用者識別情報と前記正規の利用者識別情報とは一致すると判定した場合は常に、前記撮像部の撮像動作を制限しないことを特徴とする

31 / 1

請求項 7 乃至 9 のいずれか 1 項に記載の撮像装置の制御方法。

1 1. (補正後) 請求項 1 乃至 5 並びに 1 3 のいずれか 1 項に記載の
撮像装置を動作させる制御プログラムであって、コンピュータを前記の
各部として機能させるための撮像装置の制御プログラム。

5 1 2. 請求項 1 1 に記載の撮像装置の制御プログラムを記録したコン
ピュータ読取り可能な記録媒体。

1 3. (追加) 前記自位置検出部は、撮影要求に応じた撮影動作の前
に必ず自位置を検出し、かつ、

10 前記撮影動作制限部は、前記領域判定部が、自位置は前記規定領域の
外部であると判定した場合、前記撮影要求に応じた撮影動作の前に必ず
前記撮像部の撮像動作を制限することを特徴とする請求項 1 乃至 5 のい
ずれか 1 項に記載の撮像装置。

1 4. (追加) 前記自位置検出段階は、撮影要求に応じた撮影動作の前
に必ず自位置を検出し、かつ、

15 前記撮影動作制限段階は、前記領域判定段階が、自位置は前記規定領
域の外部であると判定した場合、前記撮影要求に応じた撮影動作の前に
必ず前記撮像部の撮像動作を制限することを特徴とする請求項 7 乃至 1
0 のいずれか 1 項に記載の撮像装置の制御方法。

1 5. (追加) センサ部と、

自位置を検出する自位置検出部と、

20 前記自位置検出部が検出した自位置は規定領域の内部であるか外部で
あるかを判定する領域判定部と、

前記領域判定部が、自位置は前記規定領域の外部であると判定した場
合、前記センサ部の動作を制限する動作制限部とを備えることを特徴と
するセンサ装置。

32/1

16. (追加) 請求項15に記載のセンサ装置と、

前記センサ装置から送信されたセンサ情報を受信するサーバコンピュータとからなることを特徴とするセンサシステム。

17. (追加) 自位置を検出する自位置検出段階と、

5 前記自位置検出段階において検出した自位置は規定領域の内部であるか外部であるかを判定する領域判定段階と、

前記領域判定段階が、自位置は前記規定領域の外部であると判定した場合、センサ装置におけるセンサ部の動作を制限する動作制限段階とを備えることを特徴とするセンサ装置の制御方法。

10 18. (追加) 請求項15に記載のセンサ装置を動作させる制御プログラムであって、コンピュータを前記の各部として機能させるためのセンサ装置の制御プログラム。

19. (追加) 請求項18に記載のセンサ装置の制御プログラムを記録したコンピュータ読取り可能な記録媒体。